### ⑫実用新案公報(Y2)

 $\Psi 5 - 14039$ 

@Int. Cl. 5

識別記号

庁内整理番号

**2000**公告 平成5年(1993)4月14日

F 16 H 61/10

8207 - 3 J

(全8頁)

車両の自動変速装置 ❷考案の名称

> ②実 顧 昭60-145986

69公 開 昭62-54028

❷出 頭 昭60(1985)9月25日 @昭62(1987) 4月3日

藤 何考案

博 文

埼玉県上尾市大字壱丁目一番地 日産ディーゼル工業株式

会补内

②考案 者 新 村 恵

埼玉県上尾市大字壱丁目一番地 日産デイーゼル工業株式

外1名

日産デイーゼル工業株 创出 願人

埼玉県上尾市大字壱丁目1番地

式会社

千 葉 審 杳 官

成就

政喜

网参考 文献

79代 理 人

特開 昭60-14646(JP,A)

特開 昭59-137649 (JP, A)

昭59-13154 (JP, A) 特開

弁理士 後 藤

#### 匈実用新案登録請求の範囲

車両の運転状態検出手段の検出信号に基づいて 予め設定したシフトマップから変速すべきか否か を判断する判定手段と、エンジン回転数を検出す 手段及びシフトマップの書替えを指示する手段の 出力信号に基づいて手動変速時に上記シフトマッ プの書替えを実行する手段と、エンジン最高回転 数より所定値だけ低いマップ書替え上限値を設定 した記憶手段と、マップ書替え時のエンジン回転 10 (例えば実願昭59-70610号参照)。 がマップ書替え上限値を越えているときにはこの マップ書替え上限値によりマップ書替えを指示す る補正手段とを設けた車両の自動変速装置。

#### 考案の詳細な説明

#### (産業上の利用分野)

この考案は車両の自動変速装置の改良に関す

#### (従来の技術)

近年、運転者の疲労を軽減するためエンジンと とにより変速操作を自動的に行う自動変速機を搭 載する車両が多くなつているが、トルクコンバー 2

タは流体継ぎ手であることから機械的クラッチと 比してどうしても出力伝達効率が悪く、燃費向上 の点からは不利である。

そこで、操作の容易さだけでなく燃費向上をも る手段、シフトセレクタのレンジ位置を検出する 5 図るため、従来のトランスミツションと機械式グ ラッチを用い、運転者がクラッチやトランスミツ ションの操作を行うのではなく、これらを電子制 御により自動的に変速操作を行わせるようにした 自動変速装置が本出願人により提案されている

> 第5図はその制御動作を示す流れ図であり、基 本的な動作はトルクコンバータを使用する自動変 速装置の操作と異なるところはない。

この場合、S13~20は車速による目標シフ 15 ト段設定(つまり、シフトマツブ)を変更するた めのマツブ書替え動作を示し、手動変速走行にて シフトマップの書替えを指示するマップ書替えボ タンがオンであれば、セレクタレンジにより目標 シフト段が設定されたときに、車速データサンプ 変速機との間にトルクコンバータを介在させるこ 20 ルを行い、シフトアツブ制御後にシフトアツブ操 作時間が所定値以内の時に限り、ギヤチエンジが 適正に行なわれたものと判断してマップの書替え 3

を実行する。

#### (考案が解決しようとする問題点)

しかしながら、このような自動変速装置にあつ ては、マップ書替え時に運転者が故意又は無意識 トチエンジを行つた場合、このマップに基づく自 動変速走行中にはいつまで待つてもシフトチェン ジが行なわれないという問題点があつた。

これはエンジンオーバーランの危険防止のため 高回転数に達したとき、あるいはシフトチェンジ 開始後に最高回転数を越えると判断される場合 に、ギヤシフト制御を中断するギヤシフト制限手 段が設けられているからである。

#### (問題点を解決するための手段)

この考案はこのような問題点を解決するため、 第1図で示すように車両の運転状態検出手段の検 出信号に基づいて予め設定したシフトマップから 変速すべきか否かを判断する判定手段と、エンジ トセレクタのレンジ位置を検出する手段及びシフ トマップの書替えを指示する手段の出力信号に基 づいて上記シフトマップの書替えを実行する手段 と、エンジン最高回転数より所定値だけ低いマツ プ書替え上限値を設定した記憶手段と、マップ書 25 替え時のエンジン回転がマップ書替え上限値を越 えているときにはこのマップ書替え上限値により マップ書替えを指示する補正手段とを設ける。 (作用)

ンジン回転を最高回転数まで引つ張つてシフトチ エンジ操作を行つた場合、予め設定したマップト 限値をもつてマツブ書替えが実行され、これによ り自動変速走行時ではギャシフト制限手段の動作 する前にマップ上限値をもつてギャシフト制御が 35 行なわれる。

#### (実施例)

第2図はディーゼルエンジンに適用したこの考 案の一実施例の機械的構成を示す概略図、第3図 料噴射ポンプ41、機械式クラツチ42、トラン スミツション43にこれらの動作状態を検出する 各種検出手段とこれらを駆動するアクチュエータ を設け、これら検出手段からの信号に基づいてマ

イクロコンピユータから構成されるコントロール ユニツト60がアクチュエータを制御して自動変 速を実現するものである。

まず、検出手段として運転状態を検出する手段 にエンジン回転を最高回転数まで引つ張つてシフ 5 が必要であり、この運転状態は、エンジン回転、 エンジン負荷、セレクトレバーの入つている位 置、クラツチ断続状態、トランスミツシヨンの実 際のシフト位置並びに車速から判別することがで きる。このため、エンジン36にはエンジン回転 に、回路中にエンジン回転がそのシフト段での最 10 を検出する回転センサ70が、アクセルペダル4 5にはエンジン負荷としてのアクセルペダル45 の踏み角(アクセル開度)を検出するアクセルセ ンサ50が、シフトタワー48にはセレクトレバ ー(セレクタ)49の位置を検出するセレクタ位 15 置センサ51が、機械式クラツチ42にはクラツ チのストローク量を検出するクラツチストローク センサ54が、トランスミツション43には実際 のシフト位置を検出するシフト位置センサ58 と、プロペラシヤフト44を介してアクスルに連 ン回転数を検出する手段と、手動変速時に、シフ 20 結するメインシャフトの回転速度を検出するメイ ンシャフト回転センサ56がそれぞれ設けられ る。なお、メインシャフト回転速度は車速に比例 するので、メインシャフト回転速度センサ56が 車速センサとして機能する。

また、嚙合わせるギャの同期は、メインシャフ ト上を遊転するメインギャの回転速度がメインシ ヤフトの回転速度に対して設けたシンクロ領域に 入るとギヤシフト機構を駆動して行うので、メイ ンギヤ回転速度を検出する必要がある。この場 マップ書替え時に運転者が故意又は無意識にエ 30 合、メインギヤはエンジン出力を伝達するカウン タシャフトと同期嚙合しているので、カウンタシ ヤフトの回転速度はメインギヤの回転速度に等し く、このため、カウンタシヤフト回転センサ57 が設けられている。

> このほか、自動変速と手動変速を切り換えるた めのオートボタン72と、後述するマツブの書替 えを指示するためのマップ書替えポタン73を設 けられる。

次に、これらの検出手段に対し、コントロール は同じくプロツク構成図である。この例では、燃 40 ユニツト60の制御対象であるアクチユエータと して、燃料噴射ポンプ41には、コントロールレ パーを要求に応じて駆動するとともに、エンジン 回転と要求回転とを一致させるためにエンジン回 転を制御するガバナ制御装置53が、クラツチ4

5

2には、クラツチを断続するクラツチアクチュエ ータ55が、トランスミツシヨン43には、ギヤ シフト機構を駆動してギヤシフトのセツトを行う ギャシフトアクチユエータ59がそれぞれ設けら れている。

これらアクチュエータを制御するコントロール ユニツト60は、シンクロ判定回路62と、変速 操作制御手段を構成するトランスミツション制御 回路64、エンジン制御回路63、クラツチ断続 シフトマップの書替え手段を構成する学習回路 6 6、マップ書替え時のシフトチエンジ操作時間か らマップ書替えを実行するか否かを判定するマッ プ書替え判定回路67とからなつている。

ここに、シンクロ判定回路62は、メインシャ 15 ミツションポジションランプである。 フト回転センサ56とカウンタシヤフト回転セン サ57からの回転速度信号に基づいてメインシャ フト回転速度に対し所定値上下した回転速度範囲 を同期可能領域として判定するものである。

担うシフトチエンジ制御回路61は、オートボタ ン72からのオート信号入力時に運転状態検出手 段としてのアクセル開度センサ50等と車速検出。 手段としてのメインシャフト回転センサ56から 号に基づいて、またオートボタン72からのマニ ユアル信号入力時にはセレクタ位置センサ51の 検出信号に基づいてエンジン制御回路 63、トラ ンスミツション制御回路 6 4、クラツチ断続制御 制御すると共に、ギャシフトアクチュエータ59 へのギャシフトを行わせるセツト信号と同時かあ るいはそれ以前にエンジンを変速前の状態に復帰 させる復帰信号をガバナ制御装置53に出力す る。

学習回路66はマツブ書替えボタン73からの **書替え信号入力時にセレクタ位置センサ51とエ** ンジン回転センサ70の検出信号に基づいて、シ フトチェンジ制御回路61設定したシフトマップ に対応するエンジン最高回転数よりも所定値だけ 低いマップ書替え上限値が設定されており、マッ ブ書き替え時のエンジン回転がこの上限値を越え ているときには、この上限値をもつてマップの書 6

替えを実行する。

なお、コントロールユニツト60は図示しない が、従来と同じくエンジンオーバーランの危険防 止のため、エンジン回転が最高回転数に達したと 5 き、あるいはシフトチェンジ開始後に最高回転数 を越えると判断される場合に、キヤシフト制御を 中断するギヤシフト制限手段を備える。

なお、この例では、クラッチ操作を手動で行う ことができるように、クラツチペダル46の踏み 制御回路65、シフトチエンジ制御回路61と、 10 込まれたことを検出するクラツチペダルスイツチ 67と、アクセルペダル45のアクセル開度を直 接燃料噴射ポンプ41のコントロールレバーに伝 える切換装置68とが設けられている。

また、69は実際のシフト位置を示すトランス

第4図はコントロールユニット60にて行なわ れる動作を説明する流れ図であり、図中の番号は 処理番号を示す。

この考案の要部はマップ書替え動作時に S20 また、変速操作制御手段としての主要な機能を 20 ~21で示すように、エンジン回転がその時のシ フト段に対応するマップ書替え上限値を越えてい るときには、この上限値をもつてシフトマップの 書替えを実行する点にある。

すなわち、運転者はシフトマップの書替えを行 の検出信号並びにシンクロ判定回路62からの信 25 うに際して、オートボタン72をオフ(手動変速 走行)かつ、マツブ書替えボタン73をオンにし た状態で、シフトセレクタ49にてシフトチエン ジ操作を行うのであるが、このとき、運転者が故 意又は無意識にエンジン回転をそのシフト段での 回路65を介して制御信号を出力して変速操作を 30 最高回転数まで引つ張つてシフトチエンジ操作を 行つた場合、そのときのエンジン回転数、すなわ ち車速をもつてマップ書替えを実行するのではな く、マツブ書替え上限値をもつて書替えが実行さ れるため、このシフトアップに基づく自動変速走 35 行時にギャシフト制御が中断され、いつまでもシ フトチエンジ操作が行なわれないというような不 具合は回避される。

#### (考案の効果)

以上要するにこの考案によれば、マップ書替え の書替えを行う。この場合、回路中に各シフト段 40 時に運転者が故意又は無意識にエンジン回転をそ のシフト段での最高回転数まで引つ張つてシフト チエンジした場合にはエンジン最高回転数より所 定値だけ低く設定したマップ書替え上限値をもつ てマップの書替えを実行するようにしたので、こ

8

のシフトマップに基づく自動変速走行時でのシフ トチエンジ制御の中断は回避され、良好な運転性 能が確保されるという効果が得られる。

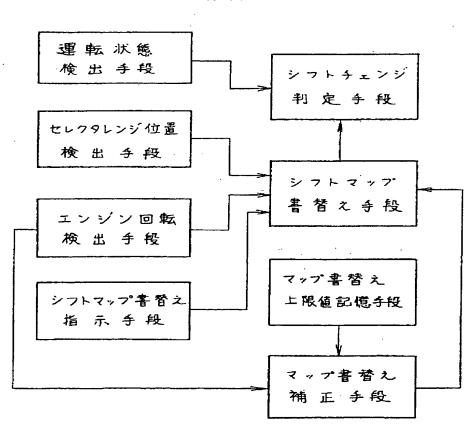
#### 図面の簡単な説明

この考案の実施例を示す概略構成図、第3図は同 じくブロック図、第4図は制御動作の一例を示す 流れ図、第5図は先願の制御動作を説明する流れ 図である。

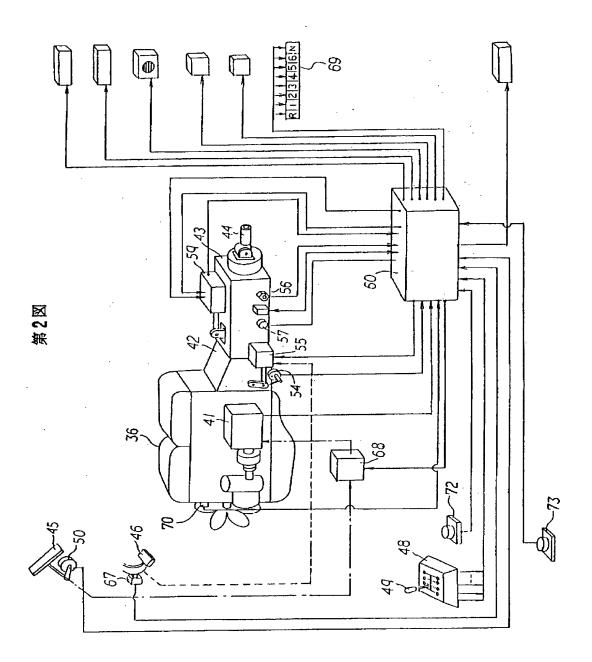
段、38……機械式クラッチ、39……ギャシフ ト手段、40……トランスミツション、41…… 燃料噴射ポンプ、42……クラツチ、43……ト ランスミツション、49……セレクタ、50……

アクセル開度センサ、51……セレクタ位置セン サ、53……ガパナ制御装置、54……クラツチ ストロークセンサ、55……クラッチアクチュェ ータ、56……メインシャフト回転センサ、57 第1図はこの考案のクレーム対応図、第2図は 5 ······カウンタシヤフト回転センサ、58······シフ ト位置センサ、59……ギャシフトアクチュエー タ、60……コントロールユニット、61……シ ヤフトチエンジ制御回路、62……シンクロ判定 回路、63……エンジン制御回路、64……トラ 36……エンジン、37……クラツチ断続手 10 ンスミツション制御回路、65……クラツチ断続 制御回路、66……学習回路、67……マップ書 替え判定回路、70……エンジン回転センサ、7 2……オートボタン、73……マップ書替えボタ ン。

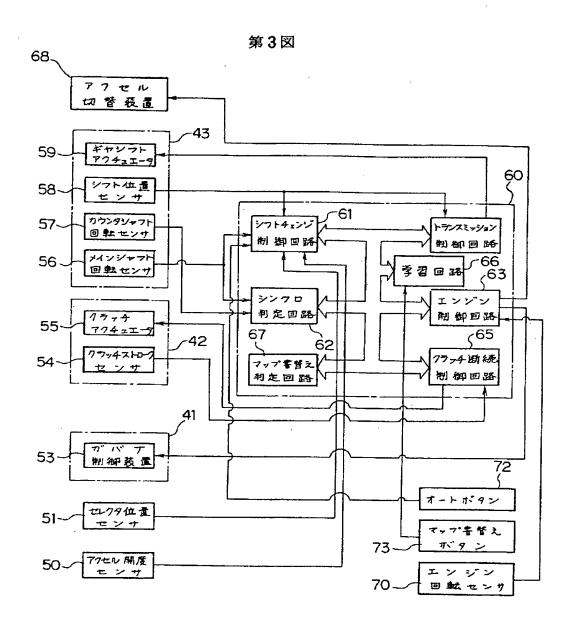
第1図



COPY AVAILABLE COPY

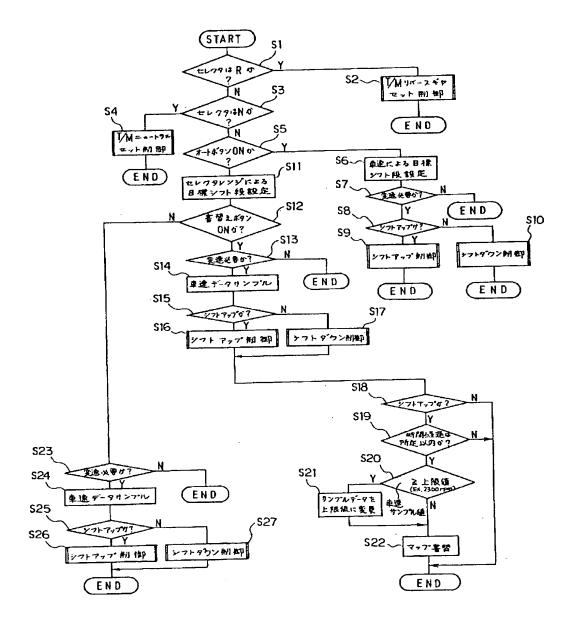


# BEST AVAILABLE COPY



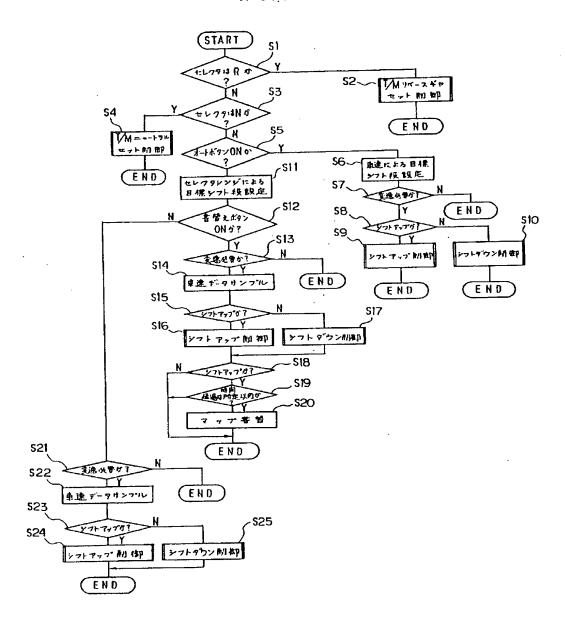
### BEST AVAILABLE COPY

第4図



## REST AWALABLE COPY

第5図



### BEST AVAILABLE COPY